***SAR - 24***

* **Categoria:** Roboți;
* **Județ:** Caraș-Severin;
* **Surse:** <http://github.com/GeorgeAlex990/SAR-24>;

**Descriere:**

‘Search and Rescue 24/7’ - idee(/prototip) de robot utilitar, conceput pentru a facilita misiunile de căutare și salvare, oferind capacitatea de a naviga, detecta și transmite informații în timp real;

**Caracteristici și functionalități:** *Transmisie video* – camera asigură flux video live, esențial pentru evaluarea rapidă a situației și direcționarea echipelor de salvare, *Interfață Web* – Webserverul integrat permite controlul și monitorizarea de la distanță, asigurând o interfață ușor de utilizat;

**Utilizarea SAR-24 în misiune:** Un astfel de robot este ideal pentru misiuni în situații precum dezastre naturale, prăbușiri de clădiri sau alte incidente care pun viața în pericol și necesită intervenție imedată; Abililitățile robotului ajută echipele de salvare să salveze mai rapid și mai ușor.

**Specificații:**

* Plăcuțe de dezvoltare: **Arduino Pro Mini**( control motoare și cameră), **Esp8266 D1 Mini**(master cu webserver și control ochi), **Esp32 Cam**( camera robotului);
* Driver Motor: L298N;
* Acumulatori: 18650 aranjați 3S;
* Displays: SSD1306 blue;
* Coborâtor tensiune: de la 12 V la 3 V;
* Player MP3

**Membri echipei de realizare:**

*Reuca George Alexandru*, Colegiul Național ,,Traian Lalescu’’ Reșița, clasa a X-a, Reșița – software pentru master, control motoare;

*Căpraru George Lorand*, Colegiul Național ,,Traian Lalescu’’ Reșița, clasa a X-a, Reșița - partea de hardware, programare ochi;